

О ДВУХ КЛАССАХ ОДНОРОДНЫХ УНИВЕРСАЛЬНЫХ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫХ СИСТЕМ

В.Г. Хорошевский
(Новосибирск)

Однородная универсальная вычислительная система (УВС)[1], состоящая из N элементарных машин (ЭМ), имеет множество состояний или, как принято говорить в теории надежности, пространство состояний $E = \{0, 1, 2, \dots, N\}$.

Производительность (быстродействие) однородной УВС прямо пропорциональна числу исправных ЭМ в системе.

Минимальное число $n \in E$, $n \neq 0$, исправных ЭМ в УВС, когда последняя еще имеет производительность не менее заданной, называется *нижней границей*. При $n = 1$ будем считать, что система используется для решения таких задач, которые принципиально могут быть решены на одной электронной вычислительной машине.

С точки зрения теории надежности выделим два класса однородных УВС: системы со структурной избыточностью и живучие УВС.

Однородная УВС, у которой значение нижней границы равно n и производительность для каждого состояния $k \in E$ определяется по формуле

$$Q_k = A_n \cdot \Delta(k - n) \cdot n \cdot \omega,$$

где $\Delta_k \geq 1$ в зависимости от класса решаемой задачи,

$$\Delta(1) = \begin{cases} 1, & \text{если } 1 \geq 0, \\ 0, & \text{если } 1 < 0, \end{cases}$$

ω — производительность элементарной машины (номинальное, эффективное и среднее эффективное быстроедействие ЭМ), называется однородной универсальной вычислительной системой со структурной избыточностью.

В таких системах программным способом организуются основная подсистема из n машин и подсистемы, подчиненные основной, из $(N - n)$ ЭМ. Основная подсистема предназначена для решения наиболее важной задачи, а подчиненные подсистемы — для решения второстепенных задач. Значение нижней границы выбирается в зависимости от класса наиболее важной задачи.

Функции отказавшей элементарной машины основной подсистемы может взять на себя любая исправная ЭМ любой подчиненной подсистемы; при этом решение задачи в указанной машине подчиненной подсистемы прерывается.

Количественные характеристики, используемые для анализа и синтеза однородных УВС со структурной избыточностью, рассчитываются известным способом [2 - 4].

Живучей однородной универсальной вычислительной системой называется такая однородная УВС, производительность которой для каждого состояния $k \in E$ определяется по формуле

$$Q_k = \Delta_k \cdot \Delta(k - n) \cdot k \cdot \omega,$$

где $\Delta_k \geq 1$.

Значение нижней границы выбирается в зависимости от класса решаемой на УВС задачи.

С точки зрения программирования организация живучих однородных УВС оправдана, так как для любой задачи может быть составлена универсальная программа [1]. Эта программа может перестраиваться в зависимости от числа исправных ЭМ в УВС.

Живучие однородные УВС близки к классу сложных систем [5].

Наша задача — определить количественные характеристики, с помощью которых можно было бы анализировать существующие УВС, а также синтезировать живучие однородные УВС с наперед заданными производительностью и надежностью.

Важной мерой надежности живучей однородной УВС является вероятность $P_i(t)$ того, что в момент t исправно $i \in E$ ЭМ. Зная вероятности $P_i(t), i \in E$, легко определить, например, математическое ожидание числа исправных машин $N(t)$ и среднее число занятых восстанавливающих устройств $M(t)$ в момент времени t и, следовательно, функцию живучести [6] УВС

$$N(t) = \frac{N(t)}{N}, \quad (1)$$

функцию занятости восстанавливающей системы

$$M(t) = \frac{M(t)}{m}, \quad (2)$$

где m - число восстанавливающих устройств.

Прежде чем приступить к рассмотрению других количественных характеристик надежности живучих однородных УВС, введем функцию

$$\Omega(t) = \begin{cases} \Omega^k = k\omega, & \text{если в момент времени } t \geq 0 \text{ УВС} \\ & \text{находится в состоянии } k \in E_1, \\ 0, & \text{если в момент времени } t \geq 0 \text{ си-} \\ & \text{стема находится в состоянии} \\ & k \in E \setminus E_1, \end{cases}$$

где

$$E_1 = \{n, (n+1), \dots, N\}, \quad E \setminus E_1 = \{0, 1, \dots, (n-1)\}.$$

$\Omega(t)$ назовем производительностью живучей однородной УВС в момент времени t .

Введем далее функцию

$$S_k(t) = P\{\Omega(t) \geq \Omega^k\}, \quad k \in E_1,$$

где $P\{\Omega(t) \geq \Omega^k\}$ - вероятность события $\Omega(t) \geq \Omega^k$.

Вектор-функцией готовности назовем

$$\vec{S}(t) = \{S_k(t)\}, \quad k \in E_1, \quad (3)$$

$$\vec{S}(0) = \{S_k(0) = 1\}, \quad k \in E_1.$$

Вектор

$$\vec{S} = \{ S_k \},$$

где

$$S_k = \lim_{t \rightarrow \infty} S_k(t), \quad k \in E_1,$$

назовем вектор-коэффициентом готовности.

Легко показать, что для невосстанавливаемых живучих однородных УВС

$$\vec{S} = \{ S_k = 0 \}, \quad k \in E_1,$$

а для восстанавливаемых

$$\vec{S} = \left\{ \sum_{i=k}^N p_i \right\}, \quad k \in E_1, \quad (4)$$

где

$$p_i = \lim_{t \rightarrow \infty} P(\Omega(t) = \Omega^i), \quad i \in E_1.$$

Рассмотрим величину

$$T_k = \int_0^{T^0} S_k(t) dt, \quad k \in E_1,$$

которая является средней частью времени работы однородной УВС с производительностью не менее Ω^k для конечного промежутка $[0, T^0]$

Вектором среднего времени пребывания УВС в состоянии готовности для промежутка $[0, T^0]$ назовем

$$\vec{T} = \{ T_k \}, \quad k \in E_1.$$

Введем функцию

$$R_k(t) = P\{\Omega(\tau) \geq \Omega^k\}, \quad k \in E_1,$$

где τ — любой момент времени, принадлежащий промежутку $[0, t]$.

$$\vec{R}(t) = \{ R_k(t) \}, \quad k \in E_1,$$

назовем вектор-функцией надежности

живучей однородной УВС.

$$\vec{R}(0) = \{ R_k(0) = 1 \},$$

$$\vec{R} = \{ R_k = 0 \},$$

где

$$R_k = \lim_{t \rightarrow \infty} R_k(t), \quad k \in E_1.$$

Величина

$$\theta_k = \int_0^{\infty} R_k(t) dt, \quad k \in E_1,$$

является средним временем работы однородной УВС с производительностью не менее Ω^* .

Вектор

$$\vec{\theta} = \{ \theta_k \}, \quad k \in E_1, \quad (5)$$

назовем вектором среднего времени безотказной работы рассматриваемой системы.

Если $\Omega^*(\tau)$ - производительность однородной УВС, режим работы которой является стационарным, в момент времени τ , а

$$R_k^*(t) = P\{\Omega^*(\tau) \geq \Omega^*\}, \quad k \in E_1, \quad (6)$$

где τ - любой момент времени, принадлежащий $[0, t]$, то

$$\vec{R}^*(t) = \{ R_k^*(t) \}, \quad k \in E_1,$$

будем называть стационарной вектор-функцией надежности рассматриваемой УВС.

$$\vec{R}^*(0) = \left\{ \sum_{i=k}^N P_i \right\}, \quad k \in E_1.$$

$$\vec{R}^* = \{ R_k^* \}, \quad k \in E_1, \quad (7)$$

где

$$R_k = \lim_{t \rightarrow \infty} R_k(t) = \sum_{i=k}^{N-1} P_i,$$

назовем вектор-коэффициентом надежности живучей однородной УВС.

Пусть

$$U_k(t) = 1 - P\{\Omega(\tau) < \Omega^*\}, \quad k \in E_1,$$

где τ - любой момент времени, принадлежащий промежутку $[0, t]$.

Вектор-функцией восстановления живучей однородной УВС назовем

$$\vec{U}(t) = \{U_k(t)\}, \quad k \in E_1.$$

$$\vec{U}(0) = \{U_k(0) = 0\}, \quad k \in E_1.$$

$$\vec{U} = \{U_k = 1\},$$

где

$$U_k = \lim_{t \rightarrow \infty} U_k(t), \quad k \in E_1.$$

Средним временем, которое требуется восстанавливающей системе для того, чтобы производительность однородной УВС стала не менее производительности Ω^* будет величина

$$\bar{T}_k = \int_0^{\infty} t dU_k(t), \quad k \in E_1.$$

Вектор

$$\vec{T} = \{\bar{T}_k\}, \quad k \in E_1,$$

назовем вектором среднего времени восстановления рассматриваемой системы.

Стационарной вектор-функцией восстановления живучей однородной УВС назовем

$$\vec{U}^*(t) = \{U_k^*(t)\}, \quad k \in E_1, \quad (8)$$

$$U_k^*(t) = 1 - P \{ \Omega^*(\tau) < \Omega^* \},$$

а τ - любой момент времени, принадлежащий $[0, t]$.

Заметим, что для невозстанавливаемых систем из определенных выше количественных характеристик надежности имеет смысл только $N(t)$, $\tilde{S}(t) = \tilde{R}(t)$, $\tilde{T} = \tilde{\theta}$ (при $T^0 = +\infty$).

Функция живучести однородной УВС и функция занятости восстанавливающей системы могут быть рассчитаны при помощи метода динамики средних, используемого при исследовании операций [7], [8]. Остальные количественные характеристики надежности живучих однородных УВС рассчитываются с помощью методов, которые используются в математической теории массового обслуживания [2, 3, 6, 8].

Рассмотрим примеры живучих однородных УВС.

1. Пусть дана система типа "Минск-222" [9]. Функция живучести (1) и функция занятости (2) для рассматриваемой системы представлены на рис. 1. Кроме того, здесь нанесена функция живучести невозстанавливаемой системы. $\sigma = \frac{m}{N}$.

2. Имеется невозстанавливаемая система "Минск-222", у которой $n = 16$, $m = 3$. Вектор-функция готовности (3) данной системы изображена на рис. 2; S_i , $i \in \{3, 4, \dots, 16\}$, является i -той координатой вектор-функции готовности. Здесь же нанесены значения безразмерной величины λt и соответствующие им значения координат S_i , $i \in \{3, 4, \dots, 16\}$; λ - интенсивность потока отказов в элементарной машине. Последнее позволяет определить вектор-функцию готовности для любой системы, у которой известно значение λ .

3. Дана УВС типа "Минск-222"; $N = 100$, $n = 66$. Вектор-коэффициент готовности (4) для различных значений m рассматриваемой УВС представлен на рис. 3.

4. Имеется однородная УВС, $N = 1000$, $m = 1$, $\mu = 1$ ¹/час. Для $\lambda = 0,001$ ¹/час и $n = 900$ вектор среднего времени безотказной работы (5) изображен на рис. 4. На этом же рисунке для $\lambda = 0,0001$ ¹/час, $n = 990$ и $\lambda = 0,00002$ ¹/час, $n = 993$ нанесены координаты вектора

$$\lg \theta = \{\lg \theta_k\}, \quad k \in E_1.$$

5. Стационарная вектор-функция надежности (6) системы типа "Минск-222", у которой $N = 100$, $n = 90$, $m = 10$, представ-

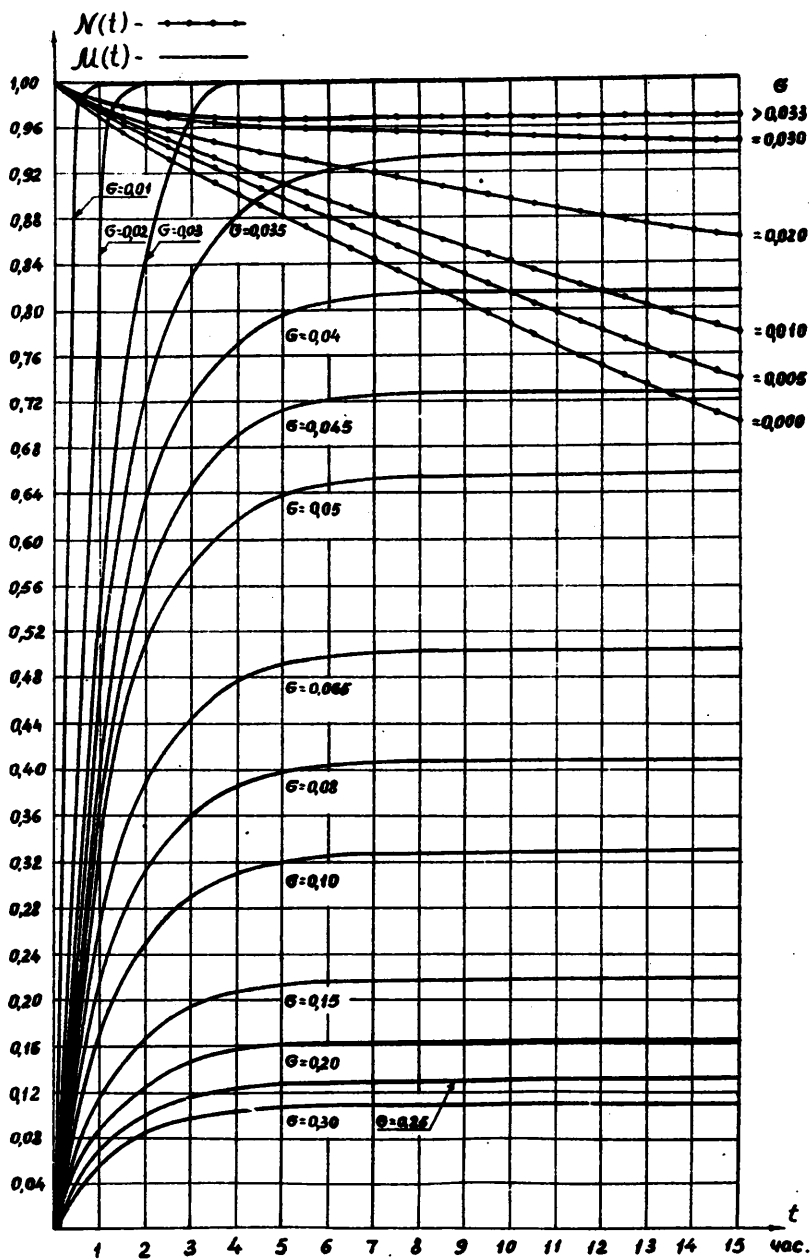


FIG. 1.

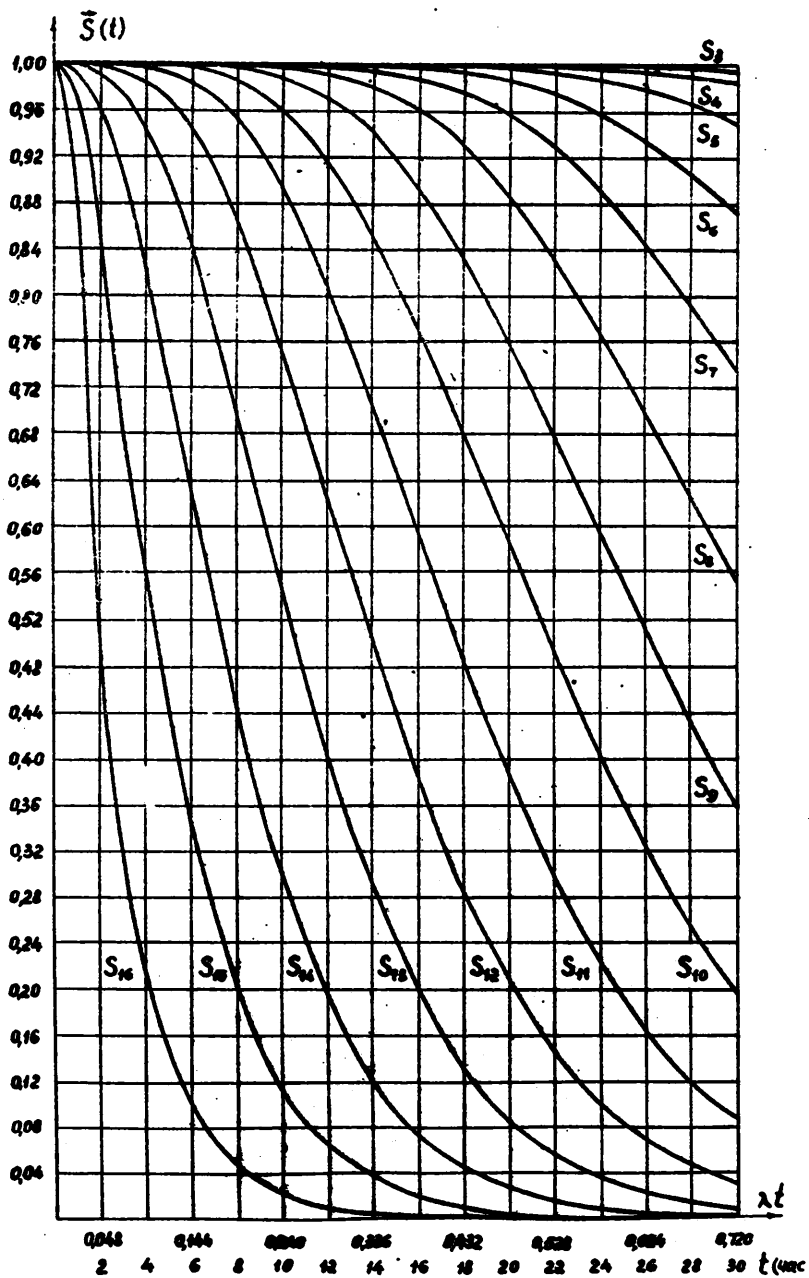


Рис. 2.

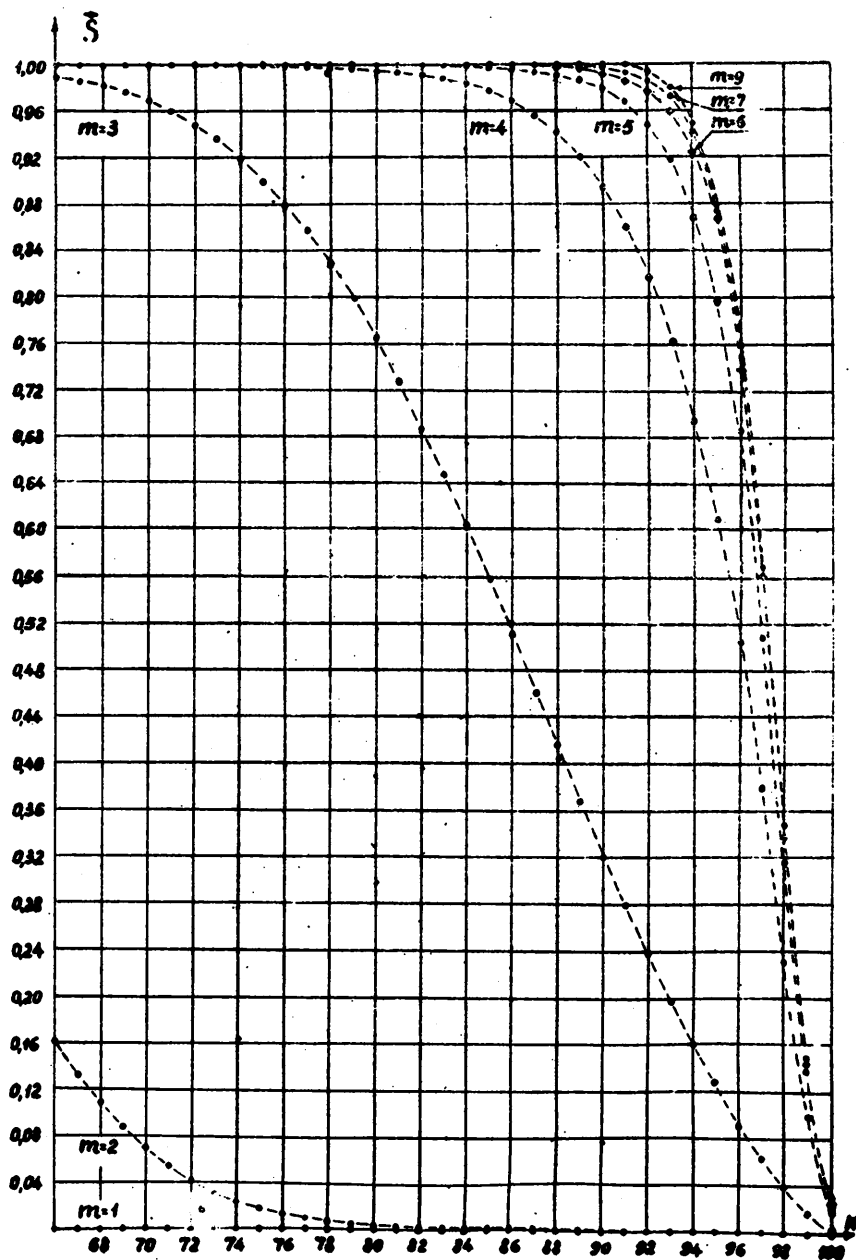


Рис. 3.

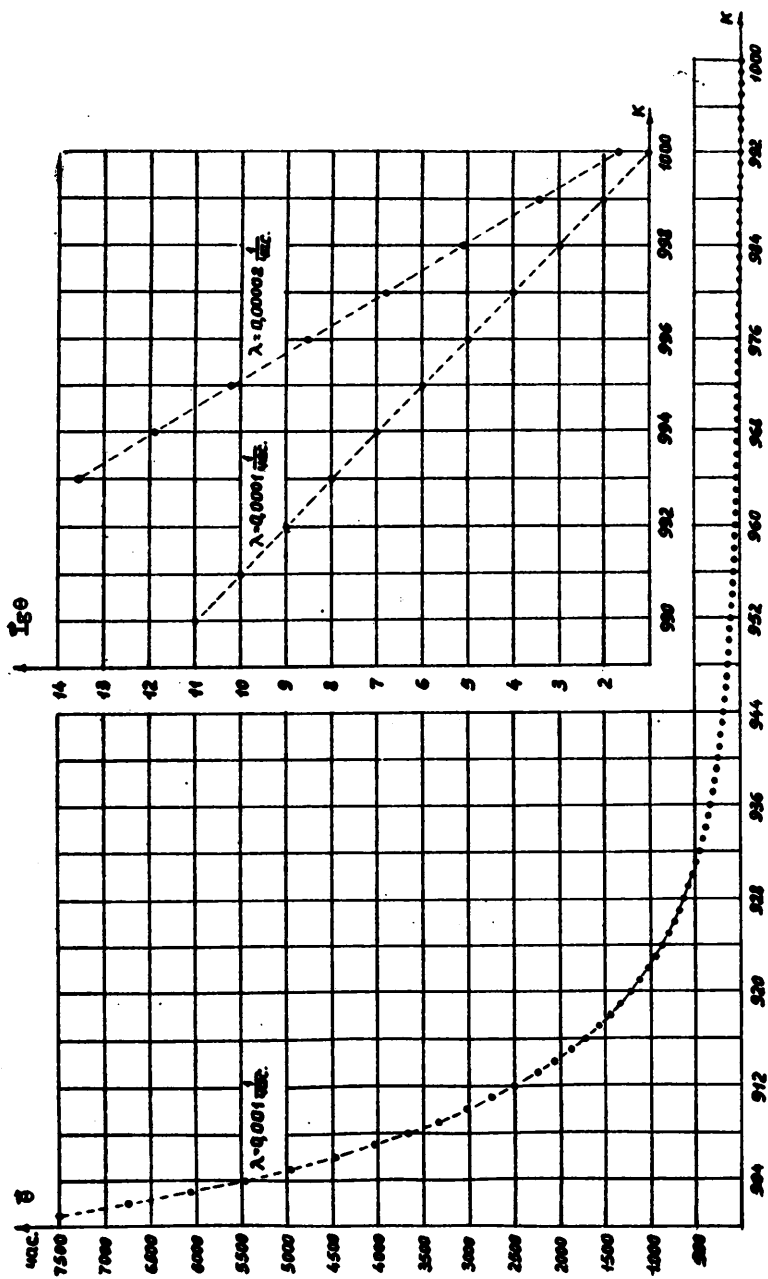


Рис. 4.

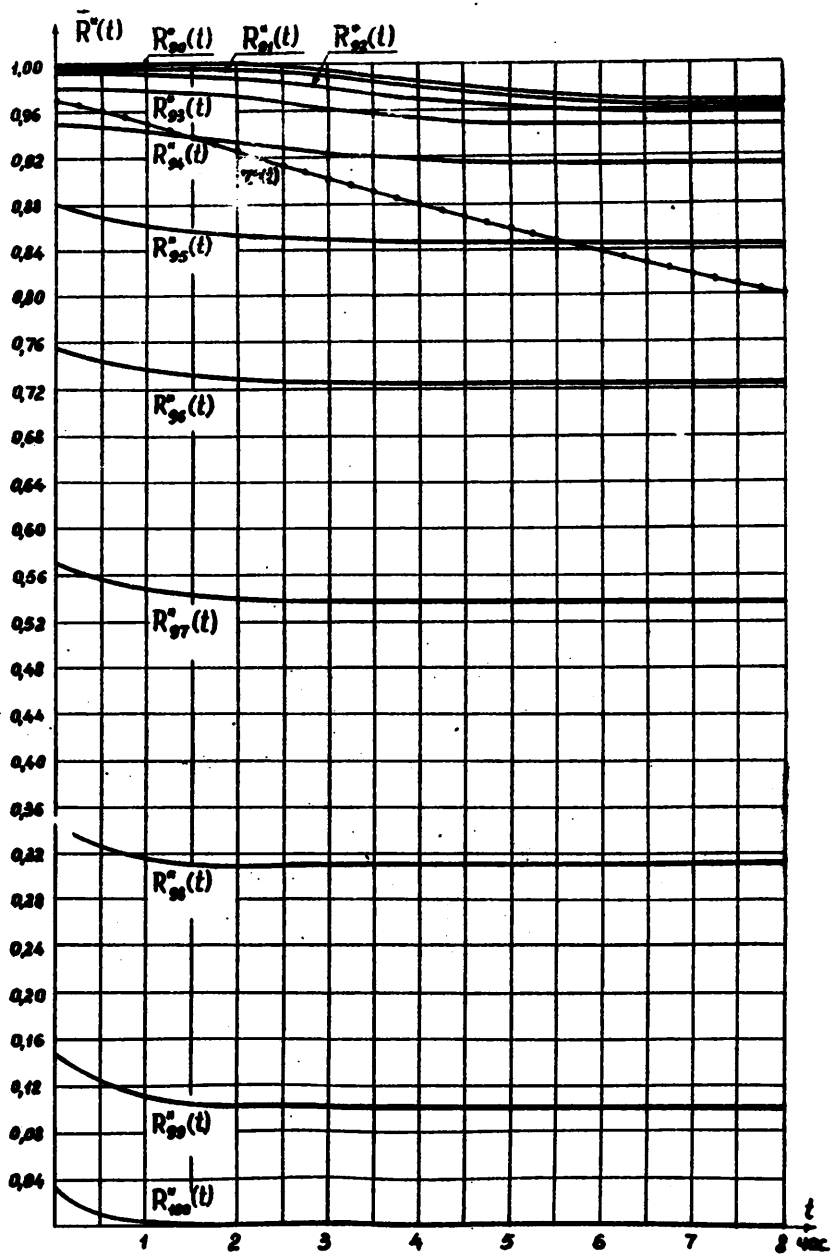


Рис. 5.

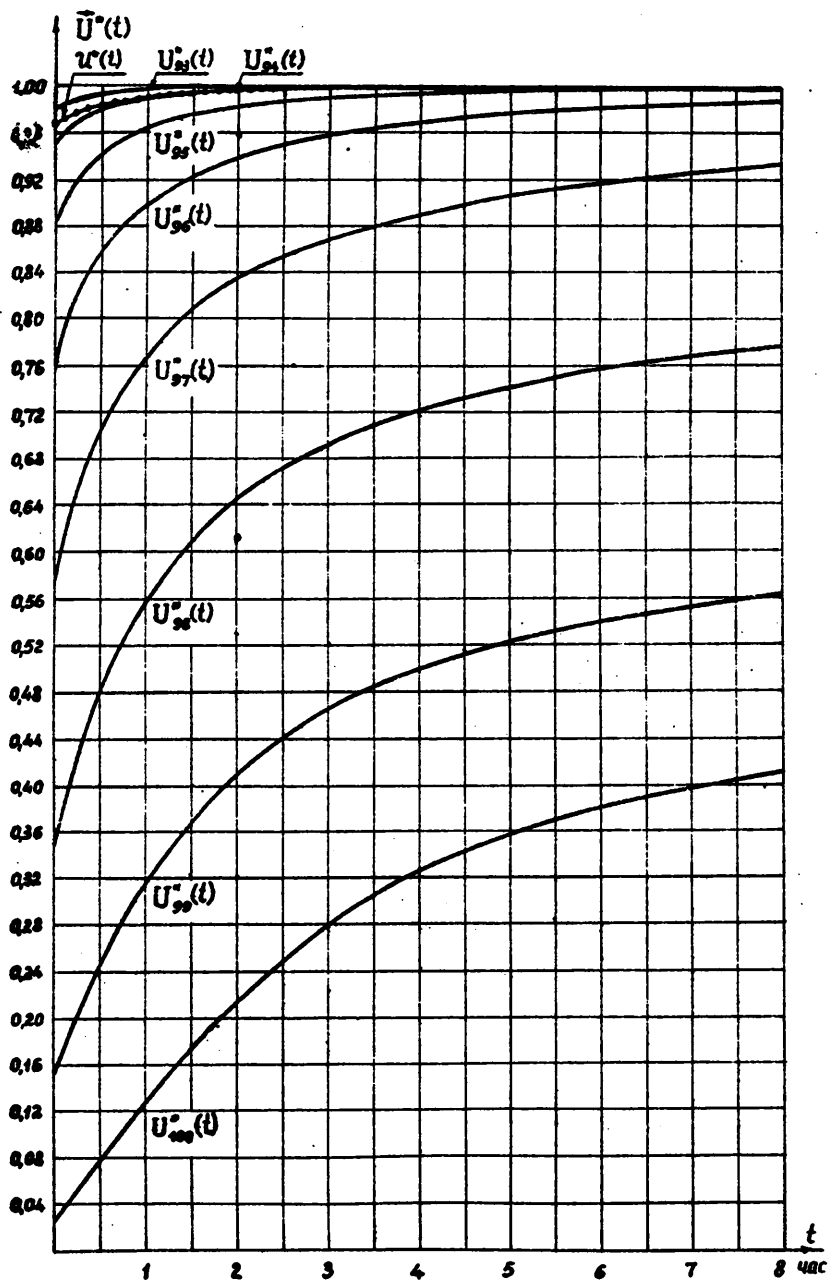


Рис. 6.

лена на рис. 5. Здесь же нанесены значения стационарной функции надежности $r^*(t)$ элементарной машины. Кроме того, из рис. 5 можно определить значения координат вектор-коэффициента надежности (7) этой системы.

6. На рис. 6 изображена стационарная вектор-функция восстановления (8) системы типа "Минск-222"; $N = 100$, $n = 93$, $m = 10$. На этом же рисунке нанесены значения стационарной функции восстановления $u^*(t)$ элементарной машины.

Приведенные результаты позволяют сделать вывод: однородные универсальные вычислительные системы высокой производительности и высокой надежности могут быть синтезированы на базе существующих электронных вычислительных машин.

Л и т е р а т у р а

1. Э.В. Евреинов, Ю.Г. Косарев. Однородные универсальные вычислительные системы высокой производительности. Новосибирск, Изд-во "Наука", Сибирское отделение, 1966.
2. Б.В. Гнеденко, Ю.К. Беляев, А.Д. Соловьев. Математические методы в теории надежности. М., Изд-во "Наука", 1965.
3. Дж. Сандлер. Техника надежности систем. М., Изд-во "Наука", 1966.
4. В.Г. Хорошевский. Некоторые вопросы анализа и синтеза однородных универсальных вычислительных систем с избыточностью.-Изв. АН СССР, Техническая кибернетика, в печати.
5. Н.А. Шишенок, В.Ф. Репкин, Л.Л. Барвинский. Основы теории надежности и эксплуатации радиоэлектронной техники. М., Изд-во "Сов. радио", 1964.
6. А. Кофман. Методы и модели исследования операций. М., Изд-во "Мир", 1966.
7. Е.С. Вентцель. Введение в исследование операций. М., Изд-во "Сов. радио", 1964.
8. В.Г. Хорошевский. Живучие однородные универсальные вычислительные системы. - Вычислительные системы, Но-

Новосибирск, Изд-во "Наука", Сибирское отделение, в печати.

9. Э.В. Евреинов, Г.П. Лопато. Универсальная вычислительная система "Минск-222". - Вычислительные системы, Новосибирск, Изд-во "Наука", Сибирское отделение, 1966, вып. 23, стр. 13-20.